(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-246461

(43)公開日 平成7年(1995)9月26日

(51) Int.Cl.⁶

(22)出願日

識別記号 庁内整理番号 FΙ

技術表示箇所

B 2 3 K 3/06 H 0 5 K 3/34

H 8727-4E

505 A 8718-4E

審査請求 未請求 請求項の数1 OL (全 6 頁)

(21)出願番号 特願平6-39770

平成6年(1994)3月10日

(71)出願人 000005108

株式会社日立製作所

東京都千代田区神田駿河台四丁目6番地

(71)出願人 000233295

日立湘南電子株式会社

神奈川県横浜市戸塚区戸塚町393番地

(72)発明者 中野 博之

愛知県尾張旭市晴丘町池上1番地 株式会

社日立製作所オフィスシステム事業部内

(72) 発明者 川上 昇

愛知県尾張旭市晴丘町池上1番地 株式会

社日立製作所オフィスシステム事業部内

(74)代理人 弁理士 秋本 正実

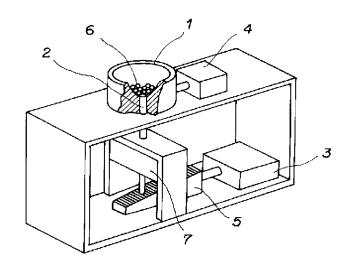
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 微小ハンダの分離方法

(57)【要約】

【目的】 必要とする微小ハンダを1片毎に分離するこ とができる微小ハンダの分離方法を提供すること。

【構成】 多数の微小ハンダボール6をすり鉢状のホッ パ1に収納しておき、このホッパ1の下方からピン2を 階段状突起を持つカム5の駆動により微小振動を加えな がら突出させ、ピン2先端部に1片の微小ハンダを搭載 して微小ハンダボール6を分離するもの。またホッパ1 にシリンダ4により衝撃振動を与えるか、ハンダボール 6に窒素ガス等の不活性ガス又は乾燥空気を噴出して分 離をより確実にしたもの。



(2)

【特許請求の範囲】

【請求項1】 微小ハンダを収納したホッパから1片の 微小ハンダを分離する微小ハンダの分離方法であって、 該ホッパの下方からピンを微小振動を加えながら突出さ せることにより、ピン先端部に1片の微小ハンダを搭載 して分離することを特徴とする微小ハンダの分離方法。

1

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、ハンダボール等の微小 ハンダを多数のハンダ片の中から分離する微小ハンダの 10 分離方法に係り、特にプリント基板上の微細ハンダ付け 部に微小ハンダを供給するために微細ハンダを分離する 微小ハンダの分離方法に関する。

[0002]

【従来の技術】一般にプリント基板に搭載されるフラッ トパッケージ式LSI等の電子部品は、外部との導通を 行う多数のリードを基板上に配置されたパッドにハンダ 付け接続されている。このハンダ付けを行う近年のハン ダ付け装置では、プリント基板上のパッドに予めクリー ムハンダ等をメタルマスク等のスクーリン印刷技術を用 いて塗布しておき、電子回路部品を搭載した後にリフロ 一炉を通過させて加熱させることによってハンダを溶解 して接続する表面実装が採用されている。

【0003】このメタルマスク等のスクーリン印刷技術 を用いるハンダ付けは、ハンダ供給部、例えばLSIの リードと接続されるパッドの面積が比較的広く、更に供 給するハンダ量も比較的多い場合にハンダ不良が比較的 少ないものの、近年の電子部品の小型化及び複合化によ るリードピッチ及びパッド面積の減少により、微小なハ ンダ付けが困難であり、ハンダ付け後に不良箇所を修正 する必要があった。

【0004】具体的に述べれば従来のLSIパッケージ のリードピッチは当初2.54㎜であったものが現在で は0.5㎜と狭ピッチ化され、最近では0.3~0.2 mmピッチ及び〇. 1mmリード幅が検討されている。これ によってスクーリン印刷技術を用いるハンダ付けは前記 の様にパッド間距離が小さくなると1ケ所当たりのハン ダ供給量もそれにつれて少なくなり印刷時のマスクの目 も細かくなるため、マスクの詰まり等によるハンダ供給 量のバラツキも大きくなり、ハンダの供給量の不足又は 欠落が発生し易く、不良箇所を修正する必要があった。 この狭ピッチ化されたパッド部への修正用のハンダ供給 量は、少なくとも0.08mg以下にする必要があった。 【0005】この不良箇所を修正するためのハンダ不足 又は欠落部分に補充ハンダを供給する従来技術として は、特開昭61-1470号公報に示される如くハンダ ゴテ内に溶解ハンダを収納する半田溶解槽を設け、この 溶解ハンダを先端のノズルから供給する射出型ハンダゴ テや、特開昭60-121067号公報に記載されたコ

テ先に糸ハンダを自動的に供給するハンダゴテが提案さ

れている。

【0006】しかしながら前記従来技術によるハンダ供 給法は、ノズルから溶解ハンダを供給するものでは前記 0.08mgの微細ハンダ量を制御することが精度的に不 可能であり、糸ハンダを供給するものにおいても0.0 15mmの糸ハンダを1mm以下供給しなければならず、微 小ハンダを供給することは実際上困難であった。

[0007]

【発明が解決しようとする課題】前記微小ハンダをハン ダ付け部に供給する方法として、微小ハンダ、例えば直 径0.027mm/0.08mgのハンダボール (ペレット とも呼ぶ)を1片毎に分離して供給ことが考えられる が、微小なハンダボール同士は水分等によって付着する 性質があるため1片毎に分離することが困難であった。 【0008】本発明の目的は、前記従来技術による不具 合を除去することであり、微小ハンダを1片毎に分離す ることができる微小ハンダの分離方法を提供することで ある。また本発明の他の目的は、微細ハンダを1片毎に 分離することができる微小ハンダ分離装置を提供するこ と、及び該微小ハンダの分離方法を適用したハンダ付け 修正システム並びにハンダ付けシステムを提供すること である。

[0009]

【課題を解決するための手段】前記目的を達成するため に本発明は、微小ハンダを収納したホッパから1片の微 小ハンダを分離する微小ハンダの分離方法において、該 ホッパの下方からピンを微小振動を加えながら突出させ ることにより、ピン先端部に1片の微小ハンダを搭載し て微小ハンダを分離することを特徴とする。

【0010】具体的には本発明は、直径0.027mm以 下/重量0.08mg以下の複数のハンダボールをすり鉢 状(逆円錐状)のホッパに収納しておき、該ホッパの下 方から該ボールの直径乃至2倍直径未満の凹部を先端に 持つピンを上下に微小振動させながら突出させ、ピン先 端部に1片のハンダボールを搭載してハンダボールを分 離することを特徴としている。また本発明は、前記複数 のハンダボールをすり鉢状のホッパに収納しておき、該 ホッパに水平方向の衝撃振動を与えてハンダボールをホ ッパ中央部に集めた後に、ホッパ下方から該ボールの直 径乃至2倍直径未満の凹部を先端に持つピンを突出させ ることにより、ピン先端部にハンダボールを搭載して1 片のハンダボールを分離することを特徴としている。更 に本発明は、前記微小ハンダの分離方法において、衝撃 振動の代わりにハンダボールに乾燥空気又は窒素ガス等 の不活性ガスを与えた後にホッパ下方から該ボールの直 径乃至2倍直径未満の凹部を先端に持つピンを突出させ ることにより、ピン先端部にハンダボールを搭載して1 片のハンダボールを分離することを特徴としている。更 に前記各分離方法を適用して微細ハンダを1片毎に分離 50 する微小ハンダ分離装置、及びハンダ付け修正システム

3

並びにハンダ付けシステムを構成することを特徴としている。

[0011]

【作用】前記特徴による微小ハンダの分離方法は、微小ハンダを収納したホッパの下方からピンを微小振動を加えながら突出させることによって、ピン先端部に搭載したハンダボールに他のハンダが付着した場合であっても該付着ハンダを落下させて1片のハンダに分離することができる。

【0012】前述の具体的な分離方法は、ハンダボールをピンが下方よりハンダボールの直径乃至2倍未満の凹部、即ち1片しか搭載不能な凹部によって微小振動しながら突き上げることによって、付着したハンダボールを落下させて1片のハンダボールに分離することができ、また前記ピン突き上げの前にホッパに衝撃振動を与えることによってハンダボールをホッパの底部に集めると共に更にハンダボールの分離を確実にすることができる。前記ホッパへの衝撃振動に代えて乾燥空気又は不活性ガスを与えることによってもハンダボールの分離を確実にすることができる。更に前記各分離方法を適用した微小ハンダ片の分離装置は微細ハンダを1片毎に分離することができ、前記各分離方法を適用したハンダ付け修正システム並びにハンダ付けシステムは必要量の微小ハンダ付けを行うことができる。

[0013]

【実施例】以下、本発明の一実施例による微小ハンダの分離方法を図面を用いて詳細に説明する。図1は、本発明による微小ハンダの分離方法が適用される微小ハンダ分離装置の一実施例を示す概略構成図、図2は他の実施例による本微小ハンダ分離装置の断面図、図3は図2に示した微小ハンダ分離装置により分離された微小ハンダのハンダ付け工程を説明するための図、図4は微小ハンダが供給されるLSIを示す図、図5は前記微小ハンダ分離装置を含む微小ハンダ付けシステムの概略構成図である。

【0014】まず本実施例による微小ハンダが供給される電子回路部品のハンダ不良について図4を参照して説明する。図4に示す電子回路部品であるLSI40は、周囲に多数のリード43を配置され、このリード43がプリント基板状のパッド41に夫々前述したスクリーン 40印刷等によって供給したハンダを加熱して溶解することによりハンダ付けが行われるものである。図4に示したLSI40は、リード43aには適切な量のハンダ61がハンダ付けされているものの、リード43b及び43 c間には両リードに跨がったハンダ63によるブリッジ26が生じており、リード43dにはハンダ付けが行われていない未ハンダ27が発生し、リード43eには量不足のハンダ62による不足ハンダ28が発生していることを示している。本実施例による微小ハンダの分離方法は、この未ハンダ27及び不足ハンダ28に対して微50

4

小ハンダ、例えば直径0.027m以下/重量0.08 mg以下のハンダボール(ペレットとも呼ぶ)を分離して 供給するためのものである。この微小ハンダの分離方法 が適用される微小ハンダ分離装置を含む微小ハンダ付け システムは、図5に示す如く前記LSI40を複数搭載 するプリント基板56を保持してX-Y軸方向(図面左 右及び垂直方向)に自在に移動するY-Yテーブル57 と、ハンダにフラックスをディスベンザノズルにより供 給するためのフラックス供給ヘッド55と、後述するハ 10 ンダボールを複数収納し且つ1片毎に分離するハンダ分 離部100と、該ハンダ分離部100から分離されたハ ンダボールを吸引して保持するハンダ保持ヘッド54 と、プリント基板56上に供給されたハンダボールを加 熱して溶解させる加熱ヘッド53と、これらフラックス 供給ヘッド55, ハンダ保持ヘッド54及び加熱ヘッド 53を独立してZ軸方向に上下させるZ軸ロボット51 と、同様に各ヘッドをX軸方向に移動さけるX軸ロボッ ト52と、これら各機構を支持する筺体58とを備え

【0015】前記ハンダ分離部100は、図1に示す如 く、多数のハンダボール6を収納するすり鉢状(逆円錐 台状)の収納エリアを持つホッパ1と、該ホッパ1の底 部(逆円錐台状の上面)を貫通して上下移動されると共 に上端部にハンダボール6の直径乃至2倍直径未満の凹 部を持つピン2と、該ピン2を階段状突起が接すること により微小振動を加えながら上下移動させるためのカム 5と、該カム5を移動させるためのシリンダ3と、前記 ピン2をカム5の階段状突起上に上下移動自在に支持す るピンガイド7と、該ホッパ1に対して水平(横)方向 の衝撃振動を与えるシリンダ4とを備える。前記ホッパ 1の底部(逆円錐台状の上面)は該ピン2の先端が貫通 するだけ開口されており、このによって該底部には1片 のハンダボール6のみが位置する様に構成されている。 【0016】この様に構成されたハンダ分離部100 は、すり鉢状のホッパ1の中に多数のハンダボール6を 収納した状態で、まずシリンダ4がホッパ1に対して水 平方向の衝撃振動を与えて水分等により付着したハンダ ボール6間の付着を除去すると共に、すり鉢状のホッパ 1の底部に1片のハンダボール6のみを位置させる。こ の状態でシリンダ3がカム5をピン2を突き上げる様に 移動させることによって、ピン2が先端の凹部にハンダ ボール6を搭載しながら上昇する。この上昇の際、ピン 2がカム5の階段状突起により微動しながら上昇するた め、ピン2先端のハンダボール6に他のハンダボールが 付着していた場合であっても、この微動により余分なハ ンダボールを落下させて1片のハンダボール6のみをポ ッパ1内から分離することができる。この様に本実施例 の特徴であるハンダ分離部100は、多数のハンダボー ル6をすり鉢状のホッパ1に収納し、該ホッパ1の底部 から先端に凹部を持つピン2に微小振動しながら突き上 5

げることによって、ハンダボール6を1片毎に分離して 取り出すことができる。尚、前記ピン2にストロー状に 中空部を設け、該中空部が空気を吸入することによって ハンダボール6の保持を確実にする様に構成しても良

【0017】さて、図5に示すハンダ付けシステムは、 プリント基板56上のハンダ付けを行う不良箇所のパッ ト41にフラックスの供給を行う。このフラックスの供 給は、前記プリント基板56を搭載するX-Yテーブル 下位置にくる様に動作して水平方向の位置決め及び必要 ならX軸ロボット52によるX軸方向移動を行った後 に、 Z軸ロボット51がフラックス供給ヘッド55をパ ツド位置まで垂直に下降させることによって行われる。 【0018】次に本微小ハンダ付け又は修正システム は、X軸ロボット52によりハンダ保持ヘッド55をハ ンダ分離部100の上に移動させ、ハンダ保持ヘッド5 5が吸引によって前記分離したハンダボール6を保持す る。次にハンダ保持ヘッド55、Z軸ロボット51によ る上下移動及びX軸ロボット52及びプリント基板56 載するX-Yテーブル57の平面的相対動作により、ハ ンダボール6を置く任意のパット41上に移動し、ハン ダボール6を不良箇所のパッド41上に一定方向に落下 させる。この落下されたハンダボール6は、前述のフラ ックスの粘着力によりハンダボール落下時の跳び跳ねに よる飛散が防止されている。

【0019】この不良箇所に対するハンダボール6の一 連の搭載が終了すると本微小ハンダ付けシステムは、加 熱ヘッド53をZ軸ロボット51による上下移動及びX 軸ロボット52及びX-Yテーブル57の平面的相対動 作によってハンダボール6の位置に移動し、加熱ヘッド 53が発熱することによりハンダボール6を溶解させ、 パッド41上から濡れやすいプリント基板56のリード 41に流れてハンダ付けの修復が行われる。

【0020】以上述べた如く本実施例による微小ハンダ 分離方法を実施する微小ハンダ付け又は修正システム は、ハンダ供給部100の逆円錐台状のホッパ1内に微 小ハンダ片、例えば直径O. 27mm以下の円形状を成 したハンダボール6(又はペレット)を格納しておき、 該ハンダボール6を先端に凹部を持つピン2が下方から 突き上げることにより1片毎に分離し、この分離された ハンダボール6をハンダ保持ヘッド54が吸着してプリ ント基板56上の所望のパッド位置にハンダボール6を 供給することによって、微小なハンダボールを任意の位 置に供給することができる。

【0021】さて、前記実施例においては微小ハンダ分 離部100がホッパ1内からピン2の振動を加えた上昇 によってハンダボール6を分離する例を説明したが、本 発明は振動によらずハンダボール6の付着を除去するこ と及び他の方法によりハンダボールの搬送及び溶解を行

50

6 うこともできる。以下、この実施例を図2及び図3を参 照して説明する。

【0022】図2は、本実施例による微小ハンダ分離部 の断面図である。この 微小ハンダ分離部は、多数のハ ンダボール6を収納するすり鉢状(逆円錐台状)の収納 エリアを持つホッパ8と、該ホッパ8を貫通すると共に 上端部にハンダボール6の直径乃至2倍直径未満の凹部 を持つピン9と、該ホッパ8周囲をスプリング16の弾 性力により持上げる様に嵌合するポッパガイド17と、 57が任意のパッド41がフラックス供給ヘッド55の 10 該ポッパガイド17内のホッパ8の上昇を阻止して下降 させるためのシリンダ15と、該ホッパ8の上面を密閉 するためのシャッタ14及び該シャッタ14の開閉を支 点を介して行うシリンダ12と、前記ピン9に微小振動 を加える振動機構10部と、前記ホッパ8の収納エリア にN2 (窒素)ガスを供給するN2ガス噴射部11とを備 える。

> 【0023】この様に構成された微小ハンダ分離部は、 ホッパ8中に多数のハンダボール6を収納した状態で、 まずシリンダ12によりシャツタ14を閉じてホッパ8 内を密閉し、この密閉エリア内にN2ガス噴射部11か らチューブ13を介して N_2 ガスを噴射する。この N_2 ガ スが噴射されたホッパ8内のハンダボール6は、この噴 射力によりピン9の先端部に集られると共に、ボール6 の表面の活性化を除かれて付着力が弱められた状態とな る。この後シャツタ14は開けられる。

> 【0024】次に微小ハンダ分離部は、シャツタ14を 開けた後に振動機構10によりピン9に振動を加えなが らシリンダ15によりホッパ8をスプリング16の弾性 力に抗して下降させることにより、ホッパ8内において ピン9が相対的に上昇させる。この上昇の際、ピン9が 振動機構10により微動しながら上昇するため、ピン9 先端のハンダボール6に他のハンダボールが付着してい た場合であっても、この微動により余分なハンダボール を落下させて1片のハンダボール6のみをポッパ8内か ら分離することができる。また、前記N2ガスの噴射 は、ハンダボール6の酸化防止及び湿気除去を行うこと ができると共に、後述のハンダ濡れ性も向上することが でき、乾燥空気を噴出しても良い。

> 【0025】さて、この様に分離されたハンダボール6 は、図5に示した微小ハンダ付けトステムのハンダ保持 ヘッドによって任意のパッド位置に搬送することもでき るが、加熱ヘッドのみによっても搬送することができ、 以下図3を参照して説明する。この搬送乃至ハンダ付け は、まず図3(a)に示す如くホッパ8からピン9の相 対的上昇により分離したハンダボール6に加熱ヘッド5 3の先端に設けたフラックス21の粘着力により付着さ せるて加熱ヘッド53がハンダボール6を保持し、次に 図3(b)の如く加熱ヘッド53が、例えば未ハンダ部 のリード43dを載せたパッド41に移動して加熱し、 図3(c)の如くLSI40のリード43dとパッド4

1をハンダ61を溶解して行われる。

[0026]

【発明の効果】以上述べた如く本発明による微小ハンダ の分離方法は、微小ハンダを収納したホッパの下方から ピンを微小振動を加えながら突出させることによって、 ピン先端部に搭載したハンダボールに他のハンダが付着 した場合であっても該付着ハンダを落下させて1片のハ ンダに分離することができる。即ち、必要量のハンダ量 を確実に得ることが可能になり、微小ハンダ付等におい て信頼性が確保できると共に従来困難とされた狭ピッチ 10 パ、9 …ピン、10 …振動機構、11 … N_2 ガス噴射 部品のハンダ付不良の修正が可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明による微小ハンダの分離方法が適用され る微小ハンダ分離装置の一実施例を示す図。

【図2】前記微小ハンダ分離装置の断面図。

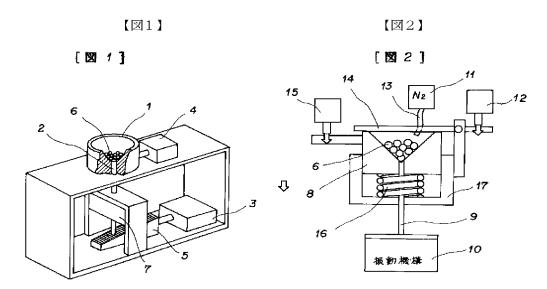
8 【図3】前記微小ハンダのハンダ付け工程を説明するた めの図。

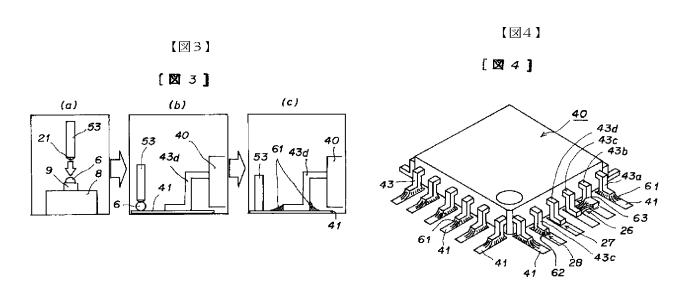
【図4】微小ハンダが供給されるハンダ不良を含むLS I を示す図。

【図5】前記微小ハンダ分離装置を含む微小ハンダ付け 装置の概略構成図である。

【符号の説明】

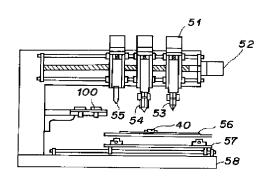
1…ホッパ, 2…ピン, 3…シリンダ, 4…シリンダ, 5…カム, …ハンダボール, 7…ピンガイド, 8…ホッ 部, 12…シリンダ, 13…チューブ, 14…シャッ タ, 15…シリンダ, 16…スプリング, 17…ホッパ ガイド, 18…ホッパ, 19…ピン, 21…フラック ス, 43…リード, 41…パッド。





【図5】

[25 5]



フロントページの続き

(72)発明者 天野 泰雄

神奈川県横浜市戸塚区吉田町292番地 株式会社日立製作所生産技術研究所内

(72)発明者 鷹栖 慶治

神奈川県横浜市戸塚区吉田町292番地 株式会社日立製作所生産技術研究所内

(72)発明者 波多野 和之

神奈川県横浜市戸塚区戸塚町393番地 日 立湘南電子株式会社内